

numéro	date	heure	salle	titre	auteur correspondant
CFM2007-0363	30/08/2007	14h30	IAE 125	Méthode de conception optimale de robots médicaux	NOUAILLE Laurence
CFM2007-0867	30/08/2007	14h45	IAE 125	Analyse systématique des manipulateurs parallèles	LAHOUAR Samir
CFM2007-0793	30/08/2007	15h00	IAE 125	Génération de trajectoires de manipulation d'objets à l'aide d'un exosquelette	ARSICAULT Marc
CFM2007-0728	30/08/2007	15h15	IAE 125	Nouvel Algorithme pour Assurer une Prise 2D de type Force-Closure	BOUNAB Belkacem
CFM2007-0518	30/08/2007	15h30	IAE 125	Une nouvelle méthode pour l'auto-etalonnage du robot	BENTALEB Toufik
CFM2007-0296	30/08/2007	15h45	IAE 125	Joint tripode coulissant de transmission automobile. Effort axial généré	SERVETO Sébastien
CFM2007-0872	30/08/2007	16h45	IAE 125	Actionneur à architecture antagoniste à base d'alliages à mémoire de forme	BOURGEOIS J. Matthieu
CFM2007-1020	30/08/2007	17h00	IAE 125	Modélisations mécaniques de la touche de piano et de son imitation haptique	LOZADA José
CFM2007-1350	30/08/2007	17h15	IAE 125	Modélisation cinématique des robots mobiles par visio-algorithme	MITROUCHEV Peter
CFM2007-0323	30/08/2007	17h30	IAE 125	Modélisation et analyse du chariot mobile du radiotélescope de Nançay	DELOUCHE David
CFM2007-1458	30/08/2007	17h45	IAE 125	Modélisation et commande robuste d'un hélicoptère drone soumis à des perturbations	MARTINI Adnan
Mathworks	31/08/2007	09h30	IAE 125	Mise au point du pilotage d'un bras de robot dans l'environnement MATLAB	ROUELLE Karine